

# YMS45

※受注生産ですので納期についてはお問い合わせください。

販売終了予定  
2013年12月末



## ■ 注文型式

<b>YMS45</b>				<b>ERC D</b>	
ロボット本体	リード指定 12: 12mm 6: 6mm	ブレーキ 無記入: ブレーキなし BK: ブレーキ付き	ストローク 50~200 (50mmピッチ)	ケーブル長*1 1L: 1m 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 1K/3K/5K/10K (耐屈曲)	適用コントローラ
					I/Oコネクタ仕様 CN1: I/Oフラットケーブル1m(標準) CN2: ツイストペアケーブル2m(パルス列仕様)

\*1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(1L/3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.516~のロボットケーブル一覧をご覧ください。

## ■ 基本仕様

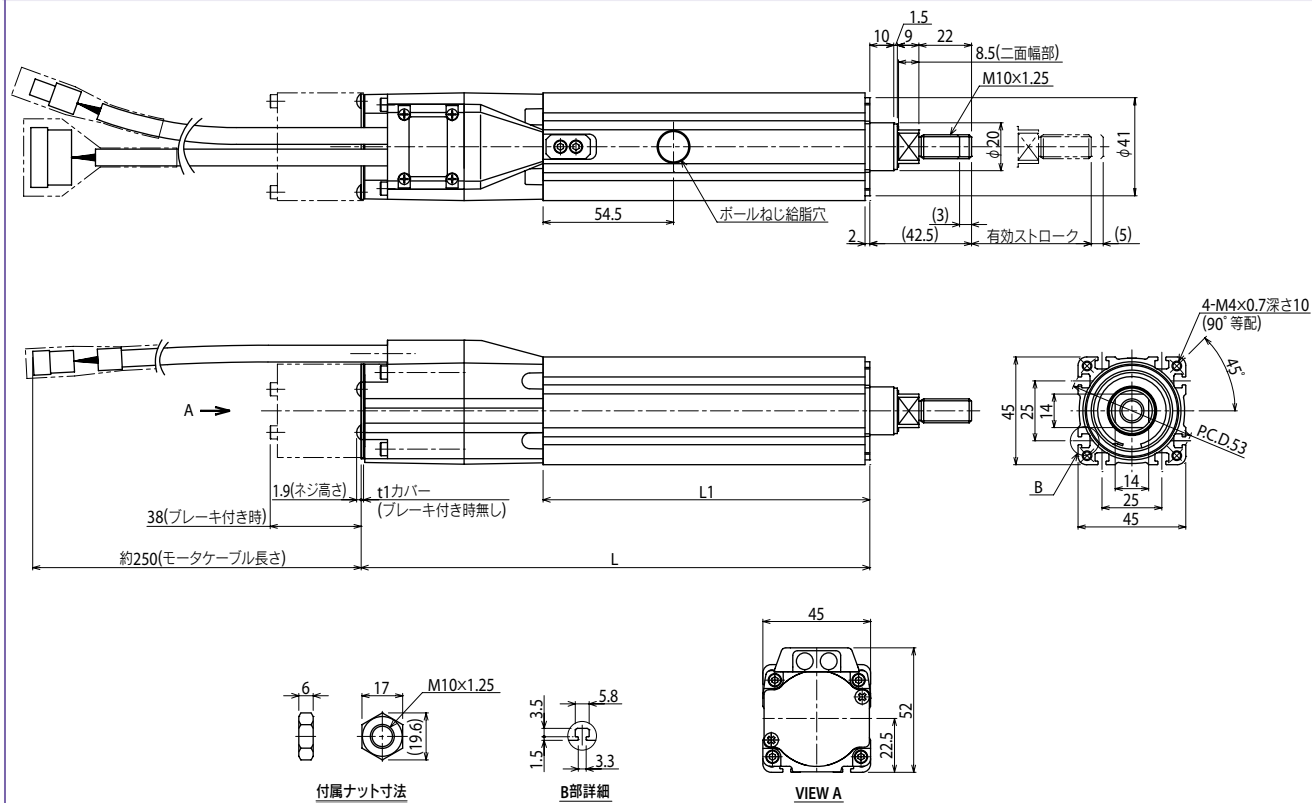
モータ出力 AC (W)	30	
繰り返し位置決め精度 (mm)	±0.02	
減速機構/軸径 (mm)	ボールネジφ8 (C10級)	
ボールネジリード (mm)	12	6
最高速度 (mm/sec)	600	300
最大可搬質量 (kg)	水平使用時	4.5
	垂直使用時	1
定格推力 (N)*1	32	64
ストローク (mm)	50~200 (50ピッチ)	
ケーブル長 (m)	標準: 3.5 / オプション: 1.5, 10	
リニアガイド形式	—	
位置検出器	レゾルバ	
分解能 (パルス/回転)	16384	

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
ERC D	パルス列/プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令

※ ロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。  
※ 1. 推力制御の精度につきましては保証外となります。

## YMS45 ブレーキ付き仕様



有効ストローク	50	100	150	200
L1	136.5	186.5	236.5	286.5
L	212.5	262.5	312.5	362.5
本体質量 (kg)*	1.1	1.3	1.5	1.7

\* ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの本体質量表中の値より0.2kg重くなります。